(9) 日本国特許庁 (JP)

①特許出願公開

⑫公開特許公報(A)

昭57-211637

⑤ Int. Cl.³G 06 F 3/03G 06 K 11/06

識別記号

庁内整理番号

2116—5B 7323—5B ❸公開 昭和57年(1982)12月25日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 4 頁)

60光学式座標入力装置

②特 願 昭56-96954

❷出 願 □

图56(1981)6月23日

@発 明 者 国井洋臣

東京都西多摩郡羽村町神明台2

-1-1国際電気株式会社羽村 工場内

⑪出 願 人 国際電気株式会社

東京都港区虎ノ門1丁目22番15

号.

仰代 理 人 弁理士 山元俊仁

男 細 曹

発明の名称 光学式座標入力装置

2. 特許請求の範囲

- 1 1つの取付平面に対して直交関係をもって、 該取付平面上を自由に移動できかつ軸先に反射手 段を設けられたペンと、互いに隣接して配置され た発光器および受光器と、前記発光器からの光を 反射しかつ前記取付平面に対して実質的に平行な 平面内において回転走査せしめ前記ペンの反射手 段により反射された光をさらに反射して前記受光 器に受光せしめうるようになされた回転反射手段 と、該受光に甚づいて前記ペンの位置を識別手段 と、的の手段とをそれぞれ具備していて互いに予め ためのれた離間関係をもって配置された1対のペン位置数別機構とよりなる光学式座標入力装置。
- 2 特許請求の範囲第1項記載の光学式座標入 力装置において、前記ペン先に設けられた前記反 射手段が該ペン先の軸の外周面上に装着された円

柱面反射器よりなり、前記ペンが軸方向に押下された場合、該押下方向に変位し、前記反射手段を 前記発光器の光から速へいする機構が前記ペンに 設けられている前記光学式座領入力装置。

- 5. 特許請求の範囲第1項または第2項記載の 光学式座標入力装置において、前記回転反射手段 を回転せしめるためのモータが設けられ、該モー タの回転軸は前記ペンの軸線に対して実質的に平 行に配置され、かつ前記回転反射手段は前記モー タの回転軸の軸線に対して45° 傾斜せしめられ た反射面を有している前記光学式座傾入力装置。
- 4 特許請求の範囲第1項〜第3項のうちの1 つに記載された光学式座標入力装置において、前記ペンが押下された位置の識別手段は前記モータの回転軸と平行な反射手段をもった基準軸を予め定められた位置に有し、該基準軸からの反射光とペンからの反射光の角度と1対のモータ軸の相対距離によりペン位置を認識するようになされた前記光学式座帳入力装置。

3. 発明の詳細な説明

本発明は例えばデータ入力装置の座領入力 用として使用されりる二次元座標入力装置に関す るものである。

従来の座標入力装置では、ペン先が接近したと き、静電または電磁誘導による電気的な変化を検 出する機能を有するセンス線を、例えば銅パター ンによってX、Yマトリックスを構成するブリン ト基板上に実装し、符号化回路によりペン位置に 対応した座標情報を発生させ、ペンの位置を認識 しりるようになされていたが、例えば漢字入力装 **徴におけるごとく3000ポイント以上の座標入** 力が必要とされるというようにタブレットが大き くなる場合にはプリント基板も大きくなり、また ペンには押下したことを検出するための電気的な・ スイッチ機能を有するため精密加工技術が要求さ れ、それがゆえに全体として製作費が高くなると ともに、ペンにはスイッチ情報を伝えるためのケ ープルが必要であり、操作性を摂り難点があった。 従って、本発明は、上述の従来技術におけると

イッチ機能およびセンサー機能は与えられていないことに注目すべきである。なお、第1図において、ペン(P2)は軸方向に押下されて反射器 (6a)がそのペン(P2)内にかくれた状態で示されている。

押下キー識別機構(2)は、互いに隣接して配置された発光器 (7a)および受光器 (7b)と、モータ(8)と、そのモータ(8)の回転軸に装着された回転反射器(0)とで構成されている。

回転反射器のは発光器 (7a)からの光を実線で示されているように、即ち発光器 (7a)からモータ(8)の回転軸(9)の軸線に平行な方向からタブレット(3)の平面に平行な方向へと直角に反射せしめるように、その回転軸(9)の軸線に対して 4 5° 傾斜せしめられた反射面 (10a)を 有している。

本発明による光学式座線入力装置においては、 上述のごとくして構成されりる押下キー識別機構 (以下これを走査器と呼ぶ)が第2図において (2a)および(2b)で示されているように予め定めら れた距離(A)を保って2個配置されている。

さらに、角度検出の基準反射器印が設けられて

とくタブレットにセンス線をもたせることなしに、ペン位置を光学的に認識しりる構成となし、それによって上述のごとき従来装置の難点を一掃し、 製作費の節減と優れた操作性とを一挙に実現しり るようになされた光学式座標入力装置を提供する ことを目的とするものである。

以下図面を参照して本発明の実施例につき説明しよう。

まず第1図を参照すると、本発明の実施例による光学式座標入力装置は、座標入力部(1)と、押下キー機別機構(2)とよりなっている。座標入力部(1)は、この実施例では水平に配置されたタプレット(3)と、それの平面に対してほぼ直交する方向にそれぞれ軸(4)に装荷されたばね(5)の偏俗力に抗して押下可能に例えば第2図に示されているようなタプレット(3)上を自由に移動できるペン(P1)を有している。この実施例では、ペン(P1)はそれの軸(4)の下端部円周上に予め定められた幅を有し、かつ円柱の垂直断面は凹面を示す円柱面上に反射器(6)が設けられて構成されており座標入力部にはス

おり、これは円筒状の反射面 (11a)を有し、2個の走査器 (2a)(2b) の回転軸(9)を結んだ線上に軸の中心がくるように軸(9)と平行に収付けられている。

次に、上述した本発明による光学式座標入力、 での動作について説明すると、いま例をは第12 図 に示されている位置にペンを移動して静止したの の状態でモータ(8)によりそれの回転軸(9)を介したいると、 を別によりそれの回転軸(9)を介したいると、 を別によりを利かられていると、 を発光器 (7a)からの光が実線で示されている。 に反射せしめるとと、タブレット(3)の下 に反射せしめられるとといるでは、 がい、ペンの反射器(6)に入射するとそれにいるに 反射されて、の反射器(10)に入射を入れていたの 反射をしたが、 反射をしたが、 反射をしたが、 反射をしたが、 反射をしたが、 反射をしたが、 に反射をしたが、 に反射をしたが、 にないたが、 にないたが、 にないたが、 にないたが、 にないたが、 にないたが、 にないたが、 にないため、 にないたが、 にないが、

その場合、第2図において基準反射器(II)での反射光を受光器(7b)により受光して、矢印(R)で示さ

特開昭57-211637(3)

れた。方向にモータ(8)の回転軸(9)が角度 θ_a だけ回転したところでベン (P1) からの反射光を受光器 (7b)により受光したとする。そのときモータの 1 回転に要した時間が T_a であり、 θ_a 回転するのに 要した時間が 1_a であるとすると、 θ_a は次の式で 表わされりる。

$$\theta_a = \frac{t_a}{T_a} \times 5.60$$

ここで第 2 図を参照しながら説明を続けると、上述のごとくペン (P1) が押下されていない状態で走査器 (2a)および (2b)からの光が上述のごとく回転走査せしめられると、それらの走査光(実験で示されている)はともに押下されていないペン (P1) の反射器 (6) により点線で示されているように反射せしめられ、いずれも上述のごとくしてそれぞれ対応する受光器に受光されるわけであるが、いま走査器 (2a) および (2b) を結ぶ線に対してペン (P1) の角度がそれぞれ θ_b 、 θ_a であるとすると、ペン (P1) からの走査器 (2a) と (2b) を結ぶ線までの距離 X_a は

も、それらのポイントに対して個々にセンサ機能をもたせるのではなく、すべてのポイントに共通な機構によって光学的に識別するものであるから、全体としての構成を小型簡単なものとなすことができ、しかもそのように座標認識機構を共通のものとなしうるから装置全体の製作費を節減できるのである。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の一実施例による光学式座 僚入力装置を示す概略図、第2図は第1図に示さ れた装置の概略平面図である。

図面において、(1)は座標入力部、(P1)はペン、(P2)は(P1)のペンが押下された状態、(3)はタフレット、(4)はペン (P1)内をスライドする軸、(5)はばね、(6)(6a)はペン先に装着された反射面、(2)はペン位置識別機構、(7a)は発光器、(7b)は受光器、(8)はモータ、(9)はモータの回転軸、00は回転反射器、(10a)は傾斜反射面、(IDは角度検出基準反射器、(11a)は角度検出基準反射面をそれぞれ示す。

特許出雖人 国際電気株式会社

$$X_{a} = \frac{A \cdot \tan \theta_{a} \cdot \tan \theta_{b}}{\tan \theta_{a} + \tan \theta_{b}}$$

で表わされ、その線の方向の距離 Ya は

$$Ya = \frac{X_a}{\tan \theta_a}$$

で扱わされる。すなわち、走査器 (2a) と (2b) との距離を定数とし、角度 θ_a 、 θ_b を知ることによりペン (P1) の走査器 (2a) からの相対位置を認識することができる。

ベン(P1)をタブレット(3)上で移動させれば、ベンの座標を連続的に認識することができ、またタブレット(3)上のポイントの座標入力が必要な場合は入力ポイントでペン(P2)のごとくタブレット(3)にほぼ垂直にペン(P1)を押下すれば反射器(6a)は軸方向にスライドし、ペン(P2)内にかくれ、そのため、反射器(6a)での反射はなくなり、そのように反射がなくなった直前の座標が目的とするポイントの座標となる。

以上の説明から理解されるように、本発明によれば、座領上に入力のポイントがたくさんあって

